

Toolbox #11

Da dove viene un robot?

## Introduzione



## Di che si tratta?

La domanda principale è: da dove vengono i robot? O, per dirla in altro modo, CHI li ha inventati QUANDO, COME erano allora rispetto a oggi e PER COSA venivano usati allora e come vengono usati oggi? Il viaggio nel tempo attraverso la storia dell'umanità con le sue invenzioni tecniche e i suoi aiutanti meccanici inizia circa 2000 anni fa nell'antica Grecia. Queste macchine si differenziano dai robot perché possono eseguire una sola operazione e richiedono sempre l'intervento dell'uomo. Un robot ha assi liberamente spostabili e agisce nel rispetto delle specifiche di programmazione. L'intelligenza artificiale trova autonomamente le risposte e risolve i problemi da sola.

## Il punto di vista dei bambini

Di cosa è fatto un vero robot? Chi costruisce i robot e cosa deve sapere per costruirli?

#### Domande dei bambini

Chi ha inventato per primo i robot? Qual è stato il primo robot? Cosa succede ai robot quando si rompono? Dove dormono i robot?



## Cosa sappiamo

#### Approccio sperimentale

Sappiamo che i robot sono macchine costituite da componenti elettronici che eseguono comandi codificati. Esistono componenti già pronti che devono solo essere accesi, come i Cublet. Altri kit, come LEGO © Spike, Robotics Beginner di Fischertechnik e ArTeC Robo possono essere assemblati secondo le istruzioni e ampliati in modo flessibile per scopi diversi.





Source: https://commons.wikimedia.org/ wiki/File:Cubelets\_Robot\_Construction\_ Kit\_(16862213882)\_(cropped).jpg

Source: Adobe Stock | AlesiaKan

#### Focus storico-culturale

Alcuni robot sono progettati per assomigliare agli esseri umani, con testa, busto, braccia e gambe. In questo caso è bene esplorare le narrazioni cinematografiche o letterarie sulla nascita delle macchine o sull'origine dei robot (per esempio, Transformers, Walle) e confrontarle in un secondo momento con la propria origine (casa) e discendenza personale (famiglia). Nella contrapposizione, la differenza tra esseri umani e robot può essere chiaramente elaborata.

## Obiettivi

# 11

# Professionisti pedagogisti

Percezione del mondo e immagine di sé

Verificare e, se necessario, modificare

Scetticismo nei confronti della tecnologia

Check and modify if required

Comprensione degli scenari applicativi controllati dall'IA

Migliorare l'intuizione e approfondire la conoscenza

## **Bambini**

Sperimentare l'interazione uomo-macchina

Differenziazione comparativa delle interazioni sociali. Distinguere e nominare le differenze.

Effetto della tecnologia Al sull'ambiente di vita

Identificare e nominare i campi di applicazione





## Esercizio

Level •



# Approccio sperimentale

#### Materiali

Blocchi modulari Cubelets Kit di plug-in elettronici mutabili Varikabi

#### **Preparazione**

Fornire un kit di costruzione

#### **Implementazione**

- Inizio ludico: scoprire la rispettiva funzione dei cubetti: sensori (neri), blocchi d'azione (trasparenti) e blocchi di pensiero (colorati).
- · La combinazione di tre sensori di luce permette a Varikabi di reagire in modo particolarmente sensibile all'ambiente circostante

#### Riflessione

- Se doveste costruire un robot per le vostre esigenze (modificare le persone, i gruppi), cosa dovrebbe essere in grado di fare?
- Se doveste costruire un robot, che cosa non gli sarebbe mai permesso di fare?

### **Esercizio**







## Focus storico-culturale

#### Materiali

**Foto** di diversi tipi di robot, vecchi e nuovi modelli.

Libri illustrati, e-storie o sequenze di film sui robot.

#### **Preparazione**

Fornire foto di robot.

Chiedere ai bambini di portare le foto delle loro famiglie.

#### **Implementazione**

- · Confronto di foto di famiglie e di robot e dei loro inventori.
- Eventualmente leggere insieme, dialogando, libri illustrati sul tema della famiglia.
- Nella contrapposizione tra la propria origine (casa) e la propria discendenza personale (famiglia), si può chiaramente comprendere la differenza tra esseri umani e robot

#### Riflessione

- · Che cos'è una famiglia?
- · Chi appartiene alla tua famiglia?
- Da dove viene un robot?
- Chi può essere definito padre/madre" di un robot?



### Esercizio

#### Level



# Approccio sperimentale

#### Materiali

#### Lego StarterSet

**Wrestling Arena**: balance board di 80 cm di diametro, campo nero con bordo bianco.

#### **Preparazione**

Fornire il kit di costruzione. Preparare la wrestling arena.

#### **Implementazione**

- Costruire insieme un robot secondo le istruzioni.
- Lasciate che il robot risolva dei compiti (manovre di guida, riconoscimento dei colori).
- Personalizzare il robot con altre parti (grandi paraurti, lunghe lance).
- Lasciate che i robot si sfidino contemporaneamente nell'arena.

#### Riflessione

- Quali sono i punti di forza/debolezza del vostro progetto di robot?
- Perché avete vinto voi/ha vinto qualcun altro?
- · Cosa fareste di diverso la prossima volta?

## Suggerimenti per lo studio in profondità

# 11

#### Links



**Open Roberta** roberta-home.de



Comic essay on Al weneedtotalk.ai



ArTeC Robo artec-kk.co.jp/ artecrobo2/en/



**Learn to code** apple.com/swift/ playgrounds/



**Robotics Beginner** fischertechnik.de/de-de/ service/elearning/spielen/ bt-smart-beginner-set

## **Impronta**

Toolbox #11 è stato creato nel 2022 da Ulrike Stadler-Altmann, Susanne Schumacher, Brigit Brunner, Katrin Crazzolara, Michael Schlauch, Christian Laner, Birgit Pardatscher





Fakultät für Bildungswissenschaften Facoltà di Scienze della Formazion Facultà de Scienzes dia Formazion









Co-funded by the Erasmus+ Programme of the European Union

Il supporto della Commissione europea per la produzione di questa pubblicazione non costituisce un'approvazione dei contenuti che riflette solo le opinioni degli autori e la Commissione non può essere ritenuta responsabile per qualsiasi uso che possa essere fatto delle informazioni in essa contenute



Quest'opera è distribuita con Licenza Creative Commons Attribuzione - Non commerciale - Condividi allo stesso modo 4.0 Internazionale: https://creativecommons.org/licenses/by-ncsa/4.0/